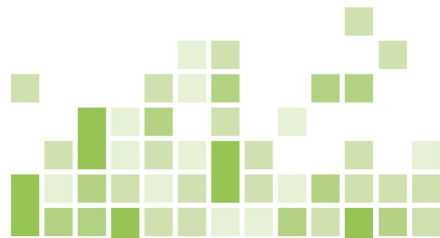




ТОМСКИЙ  
ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ  
УНИВЕРСИТЕТ



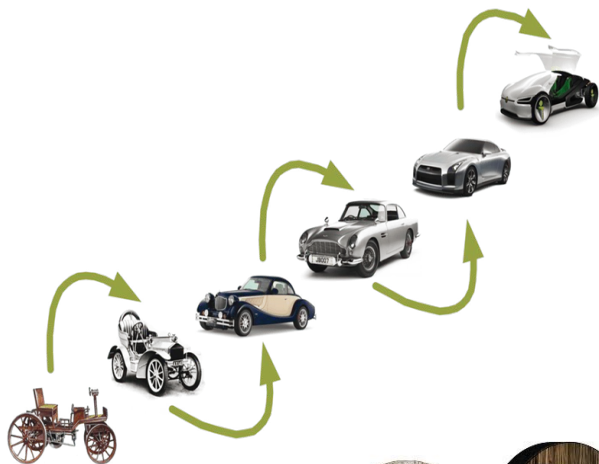
# *«Всенаправленное мотор- колесо для мобильной платформы»*

Выполнил:  
Студент группы 10A81

Никифоров Т.А

Руководитель:

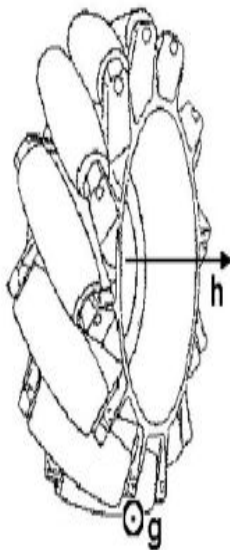
Проскоков А.В





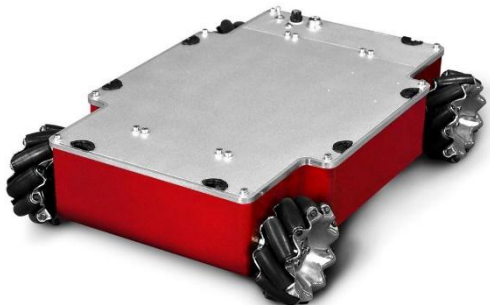
## Всенаправленное колесо

Одним из перспективных вариантов повышения мобильности платформы является применение всенаправленных «Omni» колес. Роликонесущие колеса были изобретены в 1973 году в шведской компании Mecanum. С тех пор они привлекают внимание разработчиков роботов во всем мире.



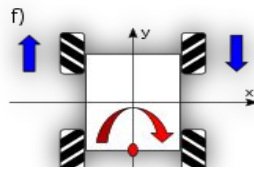
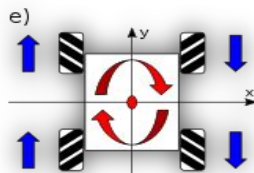
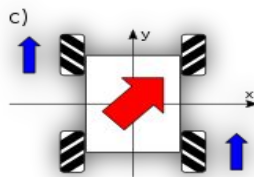
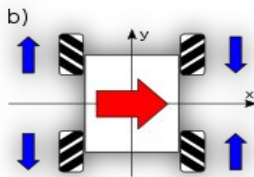
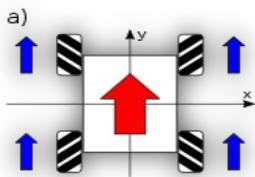
## Всенаправленное колесо

Установка таких колес на мобильную платформу позволяет значительно расширить степени свободы и совершать практически любое прямолинейное движение или вращение вокруг своих осей, или одновременно оба эти маневра.





# Принцип движений

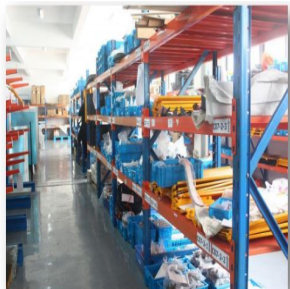


Промышленные вилочные погрузчики Airtrax АТХ-3000 превосходно подходят для применений, требующих жесткого маневрирования или транспортировки длинномерных грузов боком через двери стандартного размера или узкие проходы

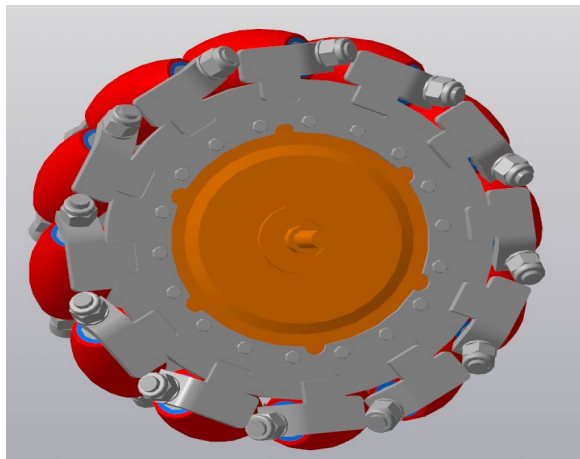




С учетом ограниченности пространства при движении между рядами стеллажей, к транспортным тележкам применяются повышенные требования к грузоподъемности и мобильности рабочей тележки при совершении маневров

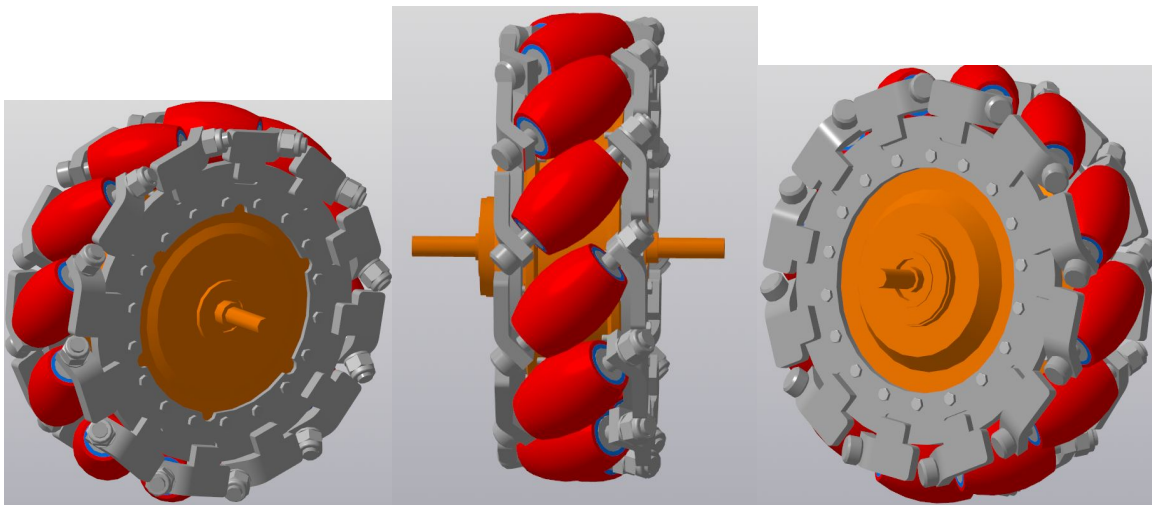


# Разработка проекта





# Разработка проекта





ТОМСКИЙ  
ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ  
УНИВЕРСИТЕТ

**СПАСИБО ЗА  
ВНИМАНИЕ!**

